

УДК 513.82

А.А. Юдов¹, Е.В. Арабчик², М.А. Кононюк³, Е.А. Сирисько⁴
¹канд. физ.-мат. наук, доц. каф. алгебры, геометрии и математического
 моделирования Брестского государственного университета имени А.С. Пушкина
²магистрант физико-математического факультета
 Брестского государственного университета имени А.С. Пушкина
³магистрант физико-математического факультета
 Брестского государственного университета имени А.С. Пушкина
⁴магистрант физико-математического факультета
 Брестского государственного университета имени А.С. Пушкина
 e-mail: modelmath@brsu.brest.by

ИНВАРИАНТНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ ПОДГРУПП ЛИ ГРУППЫ ЛИ ДВИЖЕНИЙ ПЯТИМЕРНОГО ПРОСТРАНСТВА ЛОРЕНЦА

Целью исследования является нахождение инвариантных подпространств, прямых и плоскостей для подгрупп Ли группы Ли H вращений пятимерного пространства Лоренца и классификация однородных редуктивных пространств с фундаментальной группой – группой Ли движений пятимерного пространства Лоренца.

Изучение геометрии однородных пространств является одной из актуальных проблем современной геометрии. В этом направлении выполняется много исследовательских работ. В Беларуси задачами такого характера занимались Л.К. Тутаев, В.И. Ведерников, А.С. Феденко, И.В. Белько, А.А. Бурдун, В.В. Балащенко, С.Г. Кононов, А.А. Юдов и др. В работе исследуются подгруппы Ли группы Ли движений пятимерного пространства Лоренца, находятся инвариантные прямые и K -плоскости для таких подгрупп и находятся редуктивные однородные пространства, структурной группой которых является группа Ли движений пятимерного пространства Лоренца.

Инвариантные подпространства подгрупп Ли

Рассмотрим пространство L_5 пятимерное лоренцово пространство.

Выберем в пространстве L_5 репер $\mathcal{E} = (0, e_1, e_2, e_3, e_4, e_5)$, причем $e_1^2 = -1, e_2^2 = e_3^2 = e_4^2 = e_5^2 = 1, (e_i, e_j) = 0, i \neq j$.

Произвольную точку M пространства L_5 , в репере \mathcal{E} зададим координатами $M(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)$, которые будем записывать в виде $M(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)^T \equiv (X)_\mathcal{E}$.

На множестве реперов пространства L_5 действует группа Ли G движений, которая при заданном репере \mathcal{E} изоморфна группе матриц вида:

$$\bar{A} \equiv \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ t & A \end{pmatrix}, \quad (1)$$

где $t = (t_1, t_2, t_3, t_4, t_5)^T$, $A - (5 \times 5)$ – матрица, причем $A^{T^1} E_5 A = {}^1 E_5$, где знак T означает транспонирование, а матрица E_5 является единичной матрицей, причем первый элемент по главной диагонали равен -1 , остальные элементы главной диагонали 1 , а прочие элементы – нули.

При движении, заданном матрицей (1), репер \mathcal{E} переходит в репер $\mathcal{E}' = (0, e'_1, e'_2, e'_3, e'_4, e'_5) = (0', e')$, где $e' = eA$, $0'(t_1, t_2, t_3, t_4, t_5) = (T)_\mathcal{E}$, а точка M переходит в точку M' , имеющую в репере \mathcal{E}' такие же координаты, какие точка M имеет в репере \mathcal{E} .

Пусть $M'(x'_1, x'_2, x'_3, x'_4, x'_5)^T = (X)_{\mathcal{E}'}$, $M(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)^T = (X)_\mathcal{E}$. Тогда получим: $\overline{OM'} = \overline{OO'} + \overline{O'M'} = e(T) + e'(X) = e(T) = eA(X) = e((T) + A(X))$. С другой стороны, $\overline{OM'} = e(X')$. Отсюда $(X') = (T) + A(X)$, т.е.

$$(x'_1, x'_2, x'_3, x'_4, x'_5)^T = (t_1, t_2, t_3, t_4, t_5)^T + A(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)^T$$

или

$$(1, x'_1, x'_2, x'_3, x'_4, x'_5)^T = \overline{A}(x_1, x_2, x_3, x_4, x_5)^T. \quad (2)$$

Таким образом, в пространстве L_5 действует слева группа Ли G , которая изоморфна группе матриц вида (1), действующих на точки пространства L_5 по формуле (2). Алгебру Ли \overline{G} этой группы можно отождествить с алгеброй Ли матриц вида:

$$\left\{ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ \tau & B \end{pmatrix} \right\},$$

где $\tau = (\tau_1, \tau_2, \tau_3, \tau_4, \tau_5)^T$, а матрица B удовлетворяет условию: $B^{T_1}E_5 + E_5B = 0$.

Группа Ли H стационарности точки O и алгебра Ли \overline{H} этой группы будут задаваться матрицами вида:

$$H = \left\{ \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & A \end{pmatrix} \right\}, \quad \overline{H} = \left\{ \begin{pmatrix} 0 & 0 \\ 0 & B \end{pmatrix} \right\}.$$

Рассмотрим в алгебре Ли \overline{G} базис:

$$\begin{aligned} i_1 &= E_{21}, i_2 = E_{31}, i_3 = E_{41}, i_4 = E_{51}, i_5 = E_{61}, i_7 = E_{23} + E_{32}, i_8 = E_{24} + E_{42}, \\ i_9 &= E_{25} + E_{52}, i_{10} = E_{26} + E_{62}, i_{12} = E_{34} - E_{43}, i_{13} = E_{35} - E_{53}, i_{14} = E_{36} - E_{63}, \\ i_{16} &= E_{45} - E_{54}, i_{17} = E_{46} - E_{64}, i_{19} = E_{56} - E_{65}, \end{aligned} \quad (3)$$

где $E_{\alpha\beta} - (6 \times 6)$ – матрицы, у которых в α – й строке, β – м столбце стоит 1, а остальные элементы нули. При этом вектора i_1, i_2, i_3, i_4, i_5 задают базис алгебры Ли группы Ли параллельных переносов, а вектора $i_7, i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}, i_{19}$, задают базис алгебры Ли \overline{H} группы Ли H вращений пространства L_5 .

Согласно формуле

$$[A, B] = AB - BA, \quad (4)$$

где $A, B \in \overline{G}$, получим формулы для коммутаторов базисных векторов $i_7, i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}, i_{19}$:

$$\begin{aligned}
 [i_7; i_8] &= i_{12} & [i_8; i_{16}] &= i_9 & [i_7; i_{14}] &= i_{10} & [i_9; i_{10}] &= i_{19} & [i_{13}; i_{10}] &= 0 \\
 [i_7; i_9] &= i_{13} & [i_9; i_{12}] &= 0 & [i_7; i_{17}] &= 0 & [i_9; i_{14}] &= 0 & [i_{13}; i_{14}] &= -i_{19} \\
 [i_7; i_{12}] &= i_8 & [i_9; i_{13}] &= -i_6 & [i_7; i_{19}] &= 0 & [i_9; i_{17}] &= 0 & [i_{13}; i_{17}] &= 0 \\
 [i_7; i_{13}] &= i_9 & [i_9; i_{16}] &= -i_8 & [i_8; i_{10}] &= i_{17} & [i_9; i_{19}] &= i_{10} & [i_{13}; i_{19}] &= i_{14} \\
 [i_7; i_{16}] &= 0 & [i_{12}; i_{13}] &= -i_{16} & [i_8; i_{17}] &= i_{10} & [i_{12}; i_{10}] &= 0 & [i_{16}; i_{10}] &= 0 \\
 [i_8; i_9] &= i_{16} & [i_{12}; i_{16}] &= i_{13} & [i_8; i_{14}] &= 0 & [i_{12}; i_{14}] &= -i_{17} & [i_{16}; i_{14}] &= 0 \\
 [i_8; i_{12}] &= -i_7 & [i_{13}; i_{16}] &= -i_{12} & [i_8; i_{19}] &= 0 & [i_{12}; i_{17}] &= i_{14} & [i_{16}; i_{17}] &= -i_{19} \\
 [i_8; i_{13}] &= 0 & [i_7; i_{10}] &= i_{14} & [i_{10}; i_{18}] &= -i_9 & [i_{14}; i_{17}] &= -i_{12} & [i_{16}; i_{19}] &= i_{17} \\
 [i_{14}; i_{19}] &= -i_{13} & [i_{10}; i_{17}] &= -i_8 & [i_8; i_{19}] &= 0 & [i_{12}; i_{19}] &= 0 & [i_{17}; i_{19}] &= -i_{16} \\
 [i_{10}; i_{14}] &= -i_7.
 \end{aligned} \tag{5}$$

Всего получено 29 подгрупп Ли G_1, \dots, G_{29} группы Ли вращений, которые в базисе (3) задаются своими алгебрами Ли G_1, \dots, G_{29} в виде (причем группа G_{29} совпадает с группой Ли всех вращений пространства L_5):

$$\begin{aligned}
 \overline{G_1} &= \{i_{19}\}, \quad \overline{G_2} = \{i_{19} + \beta i_{12}\}, \quad \overline{G_3} = \{i_7\}, \quad \overline{G_4} = \{i_{13} + i_9\}, \quad \overline{G_5} = \{i_{16} + \beta i_7\}, \\
 \overline{G_6} &= \{i_{13} + i_9 + \beta i_{17}\}, \quad \overline{G_7} = \{i_{19}, i_{12}\}, \quad \overline{G_8} = \{i_{16}, i_7\}, \quad \overline{G_9} = \{i_{13} + i_9, i_{17}\}, \\
 \overline{G_{10}} &= \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9\}, \quad \overline{G_{11}} = \{i_{13} + i_9, i_7\}, \quad \overline{G_{12}} = \{i_{19}, i_{17}, i_{16}\}, \\
 \overline{G_{13}} &= \{i_{19} + i_{12}, i_{17} - i_{13}, i_{14} + i_{16}\}, \quad \overline{G_{14}} = \{i_{12}, i_8, i_7\}, \\
 \overline{G_{15}} &= \{i_{10} + i_{14}, i_9 + i_{13}, i_7\}, \quad \overline{G_{16}} = \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{19}\}, \\
 \overline{G_{17}} &= \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8 + \lambda i_{19}\}, \quad \overline{G_{18}} = \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8\}, \\
 \overline{G_{19}} &= \{i_{12}, i_8, i_7, i_{19}\}, \quad \overline{G_{20}} = \{i_{19}, i_{17}, i_{16}, i_7\}, \quad \overline{G_{21}} = \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8, i_7\}, \\
 \overline{G_{22}} &= \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8, i_{19}\}, \quad \overline{G_{23}} = \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_7, i_{19}\}, \\
 \overline{G_{24}} &= \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8, i_{19}, i_7\}, \quad \overline{G_{25}} = \{i_{19}, i_{17}, i_{16}, i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8\}, \\
 \overline{G_{26}} &= \{i_{19}, i_{17}, i_{16}, i_{14}, i_{13}, i_{12}\}, \quad \overline{G_{27}} = \{i_{16}, i_{13}, i_9, i_{12}, i_8, i_7\}, \\
 \overline{G_{28}} &= \{i_{14} + i_{10}, i_{13} + i_9, i_{12} + i_8, i_{19}, i_{17}, i_{16}, i_7\}, \quad \overline{G_{29}} = \{i_7, i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}, i_{19}\}.
 \end{aligned}$$

В данной статье для каждой из групп $G_1 \dots G_{28}$ находятся все инвариантные одно- двух- трех- и четырехмерные подпространства, а также инвариантные прямые, 2-плоскости, 3-плоскости, 4-плоскости.

Рассмотрим группу G_1 с алгеброй Ли $\overline{G_1} = \{i_{19}\}$.

$$\{i_{19}\} = \left\{ \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} \right\}.$$

Необходимо найти все инвариантные одномерные пространства

$$(a_1, a_2, a_3, a_4, a_5) \cdot \begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & 0 \end{pmatrix} = (0, 0, 0, -a_5, a_4) = \lambda \cdot (a_1, a_2, a_3, a_4, a_5).$$

Отсюда следует система:

$$\begin{cases} 0 = \lambda a_1, \\ 0 = \lambda a_2, \\ 0 = \lambda a_3, \\ -a_5 = \lambda a_4, \\ a_4 = \lambda a_5. \end{cases}$$

Из четвертого и пятого уравнений системы следует:

$$-a_5 = \lambda^2 a_5.$$

Рассмотрим два случая:

1. $\lambda \neq 0$

Если $\lambda \neq 0$, то следует, что $a_1 = 0$, $a_2 = 0$, $a_3 = 0$,

$-a_5 = \lambda^2 a_5 \Rightarrow a_5 = 0$, иначе $\lambda^2 = -1$, значит, и $a_4 = 0$.

Вывод: нет ненулевых решений.

2. $\lambda = 0 \Rightarrow a_4 = 0, a_5 = 0$.

Итог: $(a_1, a_2, a_3, 0, 0) \{a_1 \bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3\}$.

Теорема 1. Относительно группы G_1 инвариантны одномерные подпространства $\{a_1 \bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3\}$, двумерные подпространства $\{\bar{e}_1 + a_3 \bar{e}_3, \bar{e}_2 + b_3 \bar{e}_3\}$, $\{\bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$, $\{\bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3 + a_5 \bar{e}_5, \bar{e}_4 + b_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_2, \bar{e}_3\}$, $\{\bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_2 + a_3 \bar{e}_3 + a_4 \bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_3 + a_5 \bar{e}_5, \bar{e}_4\}$, $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{a_3 \bar{e}_1 - b_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, \bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_4 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_3 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1, a_4 \bar{e}_2 - b_4 \bar{e}_3, -a_5 \bar{e}_2 - b_5 \bar{e}_5 + \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1, -a_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, -a_5 \bar{e}_2 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1, -a_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, -a_4 \bar{e}_2 + \bar{e}_4\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, a_5 \bar{e}_3 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$ и $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$, четырехмерные подпространства $\{a_3 \bar{e}_1 + a_1 \bar{e}_3, a_3 \bar{e}_2 - a_2 \bar{e}_3, \bar{e}_4, \bar{e}_5\}$.

Находя инвариантные подпространства для остальных подгрупп Ли $G_2 \dots G_{28}$, аналогично получаем следующие теоремы.

Теорема 2. Относительно группы G_2 инвариантны одномерные подпространства $\{a_3 \bar{e}_3 + a_4 \bar{e}_4 + a_5 \bar{e}_5\}$, двумерные подпространства $\{\bar{e}_1 + a_3 \bar{e}_5, \bar{e}_2 + b_3 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2 + a_4 \bar{e}_4 + a_5 \bar{e}_5, \bar{e}_3 + a_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{a_3 \bar{e}_1 - b_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_2 + \bar{e}_4, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_4 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_3 + \bar{e}_5\}$,

$\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 + \bar{e}_4\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_5 \bar{e}_3 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$
и $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 3. Относительно группы G_3 инвариантны одномерные подпространства $\{a_1 \bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2\}$, $\{a_3 \bar{e}_3 + a_4 \bar{e}_4 + a_5 \bar{e}_5\}$, двумерные подпространства $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2\}$, $\{\bar{e}_1 \pm \bar{e}_2 + a_5 \bar{e}_5, \bar{e}_3 + a_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1 \pm \bar{e}_2, \bar{e}_4 + b_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1 \pm \bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_3 + a_5 \bar{e}_5, \bar{e}_4 + b_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{a_3 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_2 + \bar{e}_4; a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_4 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4; a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_3 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 + \bar{e}_4\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_5 \bar{e}_3 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 4. Относительно группы G_5 инвариантны одномерные подпространства $\{a_1 \beta \bar{e}_1 + a_2 \beta \bar{e}_2 + a_3 \beta \bar{e}_3 + a_4 \bar{e}_4\}$, двумерные подпространства $\{\bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_3, \bar{e}_4\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\bar{e}_1, -a_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, -a_4 \bar{e}_2 + \bar{e}_4\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_5 \bar{e}_3 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$.

Теорема 5. Относительно группы G_6 инвариантных одномерных подпространств нет, инвариантны двумерные подпространства $\{\bar{e}_1 - \bar{e}_2, \bar{e}_4 + b_5 \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_3, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, a_5 \bar{e}_3 + b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, -a_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 6. Относительно группы G_7 инвариантных одномерных подпространств нет, инвариантны двумерные подпространства $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2\}$, $\{\bar{e}_3 + a_4 \bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$ трехмерные инвариантные подпространства $\{\bar{e}_1, -a_3 \bar{e}_2 + \bar{e}_3, -a_4 \bar{e}_2 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 7. Относительно группы G_8 инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\bar{e}_1 + a_2 \bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, трехмерных инвариантных подпространств нет.

Теорема 8. Относительно группы G_9 инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерное подпространство $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\bar{e}_3, \bar{e}_4, \bar{e}_5\}$.

Теорема 9. Относительно группы G_{10} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерное подпространство $\{\bar{e}_1 - \bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_2 \bar{e}_1 - b_4 \bar{e}_3 + \bar{e}_4, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_3 + \bar{e}_5\}$, $\{a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 10. Относительно группы G_{11} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерное подпространство $\{\bar{e}_1 - \bar{e}_2, \bar{e}_5\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_5 \bar{e}_1 - b_5 \bar{e}_4 + \bar{e}_5\}$, $\{a_2 \bar{e}_1 + \bar{e}_2, a_3 \bar{e}_1 + \bar{e}_3, a_4 \bar{e}_1 + \bar{e}_4\}$.

Теорема 11. Относительно группы G_{12} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерное подпространство $\{\bar{e}_4, \bar{e}_5\}$, трехмерное инвариантное подпространство $\{\bar{e}_1, \bar{e}_2, \bar{e}_3\}$.

Теорема 12. Относительно группы G_{13} инвариантных одномерных подпространств нет, двумерных подпространств нет, трехмерных инвариантных подпространств нет.

Теорема 13. Относительно группы G_{14} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерное инвариантное подпространство $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 14. Относительно группы G_{15} инвариантны одномерные подпространства $\{\overline{a_1 e_1} + \overline{a_2 e_2}\}$, $\{\overline{a_1 e_1} - \overline{a_1 e_2} + \overline{a_3 e_3} + \overline{a_5 e_5}\}$, двумерные подпространства, $\{\overline{e_1} - \overline{e_2} + \overline{a_4 e_4} + \overline{a_5 e_5}, \overline{e_3} + \overline{b_4 e_4} + \overline{b_5 e_5}\}$, $\{\overline{e_1} + \overline{a_2 e_2} + \overline{a_3 e_3} + \overline{a_5 e_5}, \overline{e_4} - \overline{a_5 e_5}\}$, $\{\overline{e_1} - \overline{e_2}, \overline{e_5}\}$, $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\overline{a_2 e_1} + \overline{e_2}, \overline{a_2 e_1} - \overline{b_4 e_3} + \overline{e_4}; \overline{a_5 e_1} - \overline{b_5 e_3} + \overline{e_5}\}$, $\{\overline{a_2 e_1} + \overline{e_2}, \overline{a_3 e_1} + \overline{e_3}, \overline{a_5 e_1} - \overline{b_5 e_4} + \overline{e_5}\}$, $\{\overline{a_2 e_1} + \overline{e_2}, \overline{a_3 e_1} + \overline{e_3}, \overline{a_4 e_1} + \overline{e_4}\}$, $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$, $\{\overline{a_2 e_1} + \overline{a_1 e_2}, \overline{e_3}, \overline{e_4}, \overline{e_5}\}$.

Теорема 15. Относительно группы G_{16} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 16. Относительно группы G_{17} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерное инвариантное подпространство $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 17. Относительно группы G_{18} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 18. Относительно группы G_{19} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 19. Относительно группы G_{20} инвариантных одномерных подпространств нет, есть двумерные подпространства $\{\overline{e_4}, \overline{e_5}\}$, трехмерные инвариантные подпространства $\{\overline{e_1}, \overline{e_2}, \overline{e_3}\}$.

Теорема 20. Относительно группы $G_{21} - G_{28}$ инвариантных одномерных подпространств нет, двумерных подпространств нет, трехмерных инвариантных подпространств нет.

Образы стационарности групп Ли

Определение 1. Образом стационарности подгруппы K группы G называется совокупность D фигур пространства L_5 и ему соответствующего векторного про-

пространства 1E_5 таких, что группе K принадлежат те и только те преобразования, при которых каждая из фигур совокупности D инвариантна.

Определение 2. Упорядоченная совокупность фигур пространства L_5 называется флагом, если все фигуры этой совокупности являются k -плоскостями ($k = 0, 1, 2, 3, 4, 5$) пространства L_5 , причем каждая последующая плоскость содержится в предыдущей.

Зафиксируем $\overline{e_5}$. Рассмотрим вектор $(0,0,0,0,1)$ и потребуем, чтобы он был инвариантен. При этом получим следующий результат:

$$(0,0,0,0,1) \cdot \begin{pmatrix} 0 & \alpha & \beta & \gamma & \delta \\ \alpha & 0 & \omega & \varepsilon & \varphi \\ \beta & -\omega & 0 & \psi & \rho \\ \gamma & -\varepsilon & -\psi & 0 & \eta \\ \delta & -\varphi & -\rho & -\eta & 0 \end{pmatrix} = (\delta; -\varphi; -\rho; -\eta; 0) = \lambda \cdot \overline{e_5} = \lambda (0,0,0,0,1).$$

Из этого следует, что $\lambda = 0, \delta = 0, -\varphi = 0, -\rho = 0, -\eta = 0$.

При этом получаем алгебру Ли группы Ли $\overline{G_{27}} = \{i_7, i_8, i_9, i_{12}, i_{13}, i_{16}\}$. Таким образом, группа Ли G_{27} имеет в качестве образа стационарности флаг $\{R_0, R_1\}$.

Аналогично получаем следующие образы стационарности, результаты запишем в виде следующих теорем:

Теорема 21. Образом стационарности для подгруппы Ли G_{26} является флаг $\{R_0, {}^1R_1\}$.

Теорема 22. Образом стационарности для подгруппы Ли G_{28} является флаг $\{R_0, R_1^1\}$.

Теорема 23. Если $\lambda = 0$, то образом стационарности для подгруппы Ли G_{25} является флаг $\left\{ R_0, R_1^{\begin{smallmatrix} 0 & 1 \\ & \end{smallmatrix}} \right\}$.

Теорема 24. Образом стационарности для подгруппы Ли G_{20} является флаг $\{R_0, R_2\}$.

Теорема 25. Если $\eta = 0$, то образом стационарности для подгруппы Ли G_{14} получим флаг $\left\{ R_0, R_2^{\begin{smallmatrix} 0 \\ & \end{smallmatrix}} \right\}$.

Теорема 26. Образом стационарности для подгруппы Ли G_{19} является флаг $\{R_0, {}^1R_2\}$.

Теорема 27. Если $\alpha = 0$, то образом стационарности для подгруппы Ли G_{12} получим флаг $\left\{ R_0, R_2^{\begin{smallmatrix} 1 & 0 \\ & \end{smallmatrix}} \right\}$.

Используя геометрические характеристики подгрупп Ли, мы получаем цепочки по включению подгрупп Ли группы Ли вращений пространства L_5 .

Цепочки:

$$H \supset G_{28}; G_{27}, G_{26}, G_{25}; G_{24}; G_{23}, G_{22}, G_{21}, G_{20}, G_{19}; G_{18}, G_{17}, G_{16}, G_{15}, G_{14}, G_{13}, G_{12}; G_{11}, G_{10}, G_9, G_8, G_7; G_6, G_5, G_4, G_3, G_2, G_1.$$

$$G_{27} \supset G_{25}; G_{22}; G_{18}, G_{17}, G_{16}, G_{12}; G_{10}, G_9; G_6, G_4, G_1.$$

$$G_{26} \supset G_{14}; G_{11}, G_8; G_5, G_4, G_3.$$

$$G_{25} \supset G_{13}, G_{12}; G_7; G_2, G_1.$$

$$G_{24} \supset G_{22}; G_{18}, G_{17}, G_{16}, G_{12}; G_{10}, G_9; G_6, G_4, G_1.$$

$$G_{23} \supset G_{22}, G_{21}; G_{18}, G_{17}, G_{16}, G_{15}; G_{11}, G_{10}; G_4, G_3, G_2, G_1.$$

$$G_{22} \supset G_{16}, G_{15}; G_{11}, G_{10}; G_4, G_3, G_2, G_1.$$

$$G_{21} \supset G_{18}, G_{17}, G_{16}; G_{10}; G_4, G_1.$$

$$G_{20} \supset G_{14}; G_7; G_3, G_2, G_1.$$

$$G_{19} \supset G_{12}; G_8; G_3, G_1.$$

$$G_{18} \supset G_{10}; G_4.$$

$$G_{17} \supset G_{10}; G_4.$$

$$G_{16} \supset G_{10}; G_4, G_1.$$

$$G_{15} \supset G_{11}, G_{10}; G_4, G_3.$$

$$G_{14} \supset G_3.$$

$$G_{13} \supset G_2.$$

$$G_{12} \supset G_1.$$

$$G_{11} \supset G_4, G_3.$$

$$G_{10} \supset G_4.$$

$$G_8 \supset G_5, G_3.$$

$$G_7 \supset G_2, G_1.$$

Пусть G группа Ли H_1, H_2 ее подгруппы Ли, причем $H_1 \subset H_2$. Каноническим морфизмом однородного пространства G/H_1 в однородное пространство G/H_2 называется морфизм f вида:

$$f: G/H_1 \rightarrow G/H_2: aH_1 \rightarrow aH_2 \text{ для любого } a \in G.$$

Таким образом, полученная выше классификация цепочек подгрупп Ли группы вращений пространства L_5 приводит к классификации всех канонических морфизмов однородных пространств со структурной группой H – группой всех вращений пространства L_5 .

Классификация всех связных подгрупп Ли группы Ли G с точностью до сопряженности имеется в [1]. Тем самым классифицированы с точностью до изоморфизма все однородные пространства со структурной группой H . Ставится задача среди всех таких однородных пространств выделить редуктивные однородные пространства.

В данной главе найдены редуктивные однородные пространства вида H / G_i , где G_i – связные подгруппы Ли группы Ли H вращений пространства L_5 . Метод решения задачи состоит в том, что для исследуемого однородного пространства H / G_i рассматриваются соответствующие алгебры Ли \overline{H} и \overline{G}_i , затем находятся все $(\dim H - \dim G_i)$ -мерные подпространства алгебры Ли \overline{H} , инвариантные относительно $\text{ad } \overline{G}_i$. Среди таких пространств находятся дополнительные к \overline{G}_i . Эти пространства будут редуктивными дополнениями для однородного пространства H / G_i . Поскольку пространство G / H редуктивно, отсюда будет следовать редуктивность однородного пространства G / G_i .

Определение 1. Однородное пространство H / G_i называется редуктивным, если алгебра Ли \overline{H} группы Ли H распадается в прямую сумму подпространств:

$$\overline{G} = m + \overline{G}_i \tag{6}$$

причем подпространство m инвариантно относительно $\text{ad } \overline{G}_i$, где $\text{ad } \overline{G}_i$ – присоединенное представление алгебры Ли \overline{G} .

Рассмотрим однородное пространство H / G_{14} , $\overline{G}_{14} = \{i_7, i_8, i_{12}\}$, $a = \{i_7\}$, $\overline{H} = \{i_7, i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}, i_{19}\}$.

1⁰ случай:

x_1	1		q	a	z	$x_1 = i_8 + qi_{16} + ai_{17} + zi_{19}$				
x_2	1		w	s	x	$x_2 = i_9 + wi_{16} + si_{17} + xi_{19}$				
x_3		1	e	d	c	$x_3 = i_{10} + ei_{16} + di_{17} + ci_{19}$				
x_4		1	r	f	v	$x_4 = i_{12} + ri_{16} + fi_{17} + vi_{19}$				
x_5		1	t	g	b	$x_5 = i_{13} + ti_{16} + gi_{17} + bi_{19}$				
x_6		1	y	h	n	$x_6 = i_{14} + yi_{16} + hi_{17} + ni_{19}$				
x_7		1	u	j	m	$x_7 = i_7 + ui_{16} + ji_{17} + mi_{19}$				
	i_8	i_9	i_{10}	i_{12}	i_{13}	i_{14}	i_7	i_{16}	i_{17}	i_{19}

Используя таблицу коммутаторов, получим

$$[a, x_1] = i_{12}, [a, x_2] = i_{13}, [a, x_3] = i_{14}, [a, x_4] = i_8, [a, x_5] = i_9, [a, x_6] = i_{10}, [a, x_7] = 0. \tag{7}$$

Приравнивая правые части равенств (7) линейным комбинациям векторов $x_1 \dots x_7$:

$$\alpha_k i_8 + \beta_k i_9 + \gamma_k i_{10} + \delta_k i_{12} + \omega_k i_{13} + \varepsilon_k i_{14} + \rho_k i_{17} + i_{16} (\alpha_k q + \beta_k w + \gamma_k e + \delta_k r + \omega_k t + \varepsilon_k y + \rho_k u) + i_{17} (\alpha_k a + \beta_k s + \gamma_k d + \delta_k f + \omega_k g + \varepsilon_k h + \rho_k j) + i_{19} (\alpha_k z + \beta_k x + \gamma_k c + \delta_k v + \omega_k b + \varepsilon_k n + \rho_k m)$$

где $k = 1 \dots 7$, и проводя соответствующие вычисления, получим:

- 1) $\alpha_1 = 0, \beta_1 = 0, \gamma_1 = 0, \delta_1 = 1, \omega_1 = 0, \varepsilon_1 = 0, \rho_1 = 0,$
 $r = 0, f = 0, v = 0$
- 2) $\alpha_2 = 0, \beta_2 = 0, \gamma_2 = 0, \delta_2 = 0, \omega_2 = 1, \varepsilon_2 = 0, \rho_2 = 0,$
 $t = 0, g = 0, b = 0$

- 3) $\alpha_3 = 0, \beta_3 = 0, \gamma_3 = 0, \delta_3 = 0, \omega_3 = 0, \varepsilon_3 = 1, \rho_3 = 0,$
 $y = 0, h = 0, n = 0$
- 4) $\alpha_4 = 1, \beta_4 = 0, \gamma_4 = 0, \delta_4 = 0, \omega_4 = 0, \varepsilon_4 = 0, \rho_4 = 0,$
 $q = 0, a = 0, z = 0$
- 5) $\alpha_5 = 0, \beta_5 = 1, \gamma_5 = 0, \delta_5 = 0, \omega_5 = 0, \varepsilon_5 = 0, \rho_5 = 0,$
 $w = 0, s = 0, x = 0$
- 6) $\alpha_6 = 0, \beta_6 = 0, \gamma_6 = 1, \delta_6 = 0, \omega_6 = 1, \varepsilon_6 = 0, \rho_6 = 0,$
 $e = 0, d = 0, c = 0.$

Из равенств 1–6 можно сделать вывод, что относительно оператора i_7 инвариантно следующее пятимерное подпространство:

$$i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_7 + ui_{16} + ji_{17} + mi_{19}.$$

Теорема 28. Однородное пространство H/G_8 является редуکتивным. Редуکتивными дополнениями для него являются пространства $m = \{i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}, i_{17}, i_{19}\}.$

Теорема 29. Однородное пространство H/G_{14} является редуکتивным. Редуکتивными дополнениями для него являются пространства $m = \{i_9, i_{10}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}, i_{19}\}.$

Теорема 30. Однородное пространство H/G_{19} является редуکتивным. Редуکتивными дополнениями для него являются пространства $m = \{i_9, i_{10}, i_{13}, i_{14}, i_{16}, i_{17}\}.$

Теорема 31. Однородное пространство H/G_{20} является редуکتивным. Редуکتивными дополнениями для него являются пространства $m = \{i_8, i_9, i_{10}, i_{12}, i_{13}, i_{14}\}.$

Теорема 32. Однородное пространство H/G_{26} является редуکتивным. Редуکتивным дополнением для него является пространства $m = \{i_7, i_8, i_9, i_{10}\}.$

Теорема 33. Однородное пространство H/G_{27} является редуکتивным. Редуکتивным дополнением для него является пространства $m = \{i_{10}, i_{14}, i_{17}, i_{19}\}.$

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННОЙ ЛИТЕРАТУРЫ

1. Копп, В. Г. О подгруппах вращений пятимерных и шестимерных евклидовых и лоренцовых пространств / В. Г. Копп // Учен. зап. Казан. ун-та. – 1966. – Т. 126, № 1. – С. 13–22.
2. Хелгасон, С. Дифференциальная геометрия и симметрические пространства / С. Хелгасон. – М. : Мир, 1964. – 538 с.
3. Юдов, А. А. Классификация одномерных подмногообразий пространства Минковского, имеющих касательную мнимоевклидова и евклидова типа / А. А. Юдов, Н. С. Ковалик // Весн. Брєсц. ун-та. Сер. 4, Фізіка. Матэматыка. – 2013. – № 1. – С. 106–115.

Рукапіс паступіў у рэдакцыю 27.03.2018

Yudov A.A., Arabchik E.V., Kononyuk M.A., Sirisko E.A. Invariant Characteristics of Lie Subgroup of Lie Group of Motions of the Five-Dimensional Lorentz Space

The aim of the study is to find invariant subspaces, lines, and planes for Lie subgroups of the Lie group H of rotations of the five-dimensional Lorentz space and the classification of homogeneous reductive spaces with a fundamental group-the Lie group of motions of the five-dimensional Lorentz space.